



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

PME-3210 - Mecânica dos Sólidos I

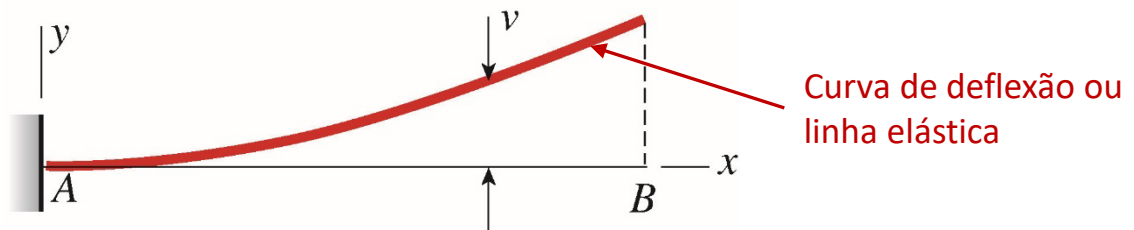
Aula #23

Prof. Dr. Clóvis de Arruda Martins

27/06/23

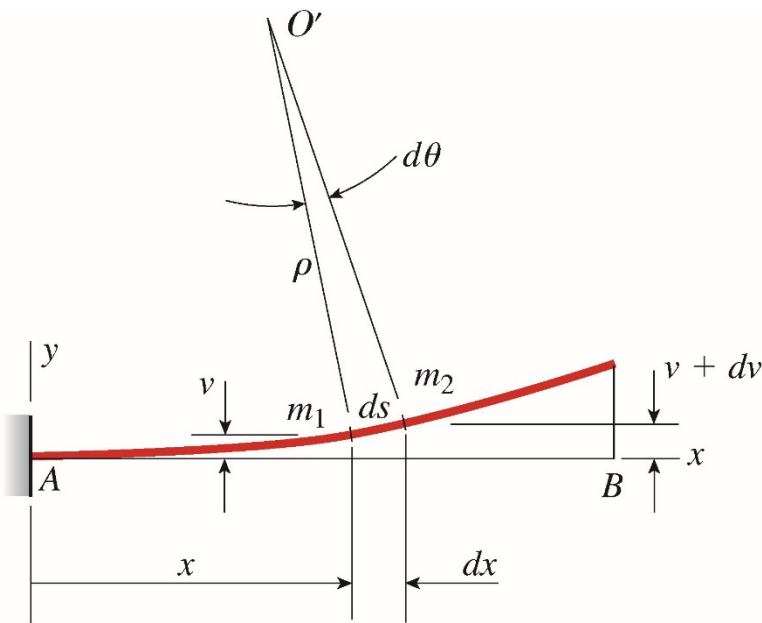


9.2 Equações diferenciais da curva de deflexão





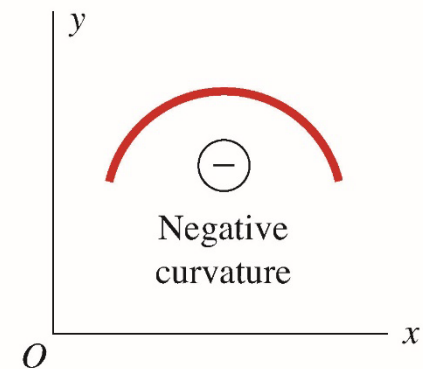
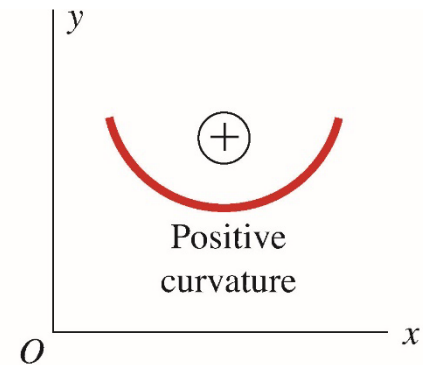
Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica



$$\rho d\theta = ds$$

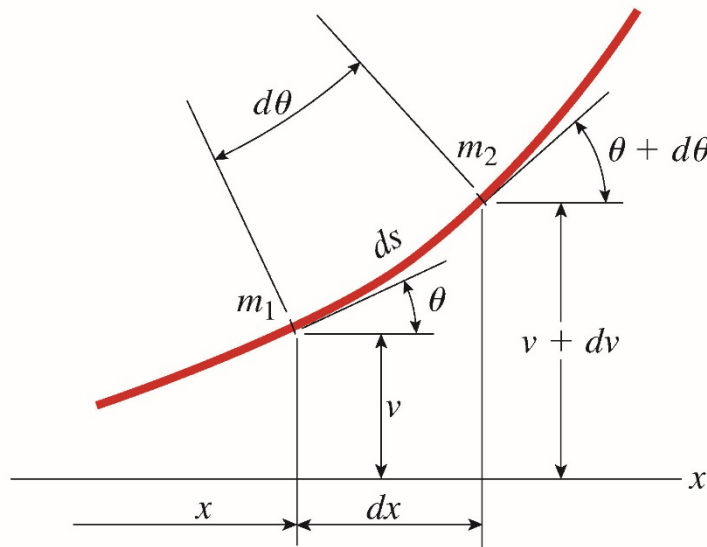
$$\kappa = \frac{1}{\rho} = \frac{d\theta}{ds}$$

Convenção de sinais:





Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica



$$\frac{dv}{dx} = \tan \theta \quad \theta = \arctan \frac{dv}{dx}$$

$$\cos \theta = \frac{dx}{ds} \quad \sin \theta = \frac{dv}{ds}$$

Para pequenos ângulos de rotação:

$$ds \approx dx \quad \theta \approx \tan \theta = \frac{dv}{dx}$$

$$\kappa = \frac{1}{\rho} = \frac{d\theta}{dx} \quad \Rightarrow \kappa = \frac{1}{\rho} = \frac{d^2v}{dx^2}$$

Para material elástico linear:

$$\kappa = \frac{1}{\rho} = \frac{M}{EI}$$

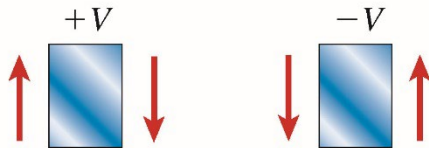
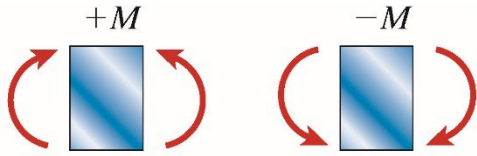
$$\Rightarrow \frac{d^2v}{dx^2} = \frac{M}{EI} \quad \Rightarrow EI \frac{d^2v}{dx^2} = M$$

(equação diferencial da curva de deflexão ou equação diferencial da linha elástica)



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

Convenções de sinais:



Já vimos que:

$$\frac{dV}{dx} = -q \quad \frac{dM}{dx} = V$$

Como:

$$EI \frac{d^2v}{dx^2} = M$$

Então:

$$\frac{d}{dx} \left(EI \frac{d^2v}{dx^2} \right) = \frac{dM}{dx} = V$$

Para viga prismática ($EI = cte$)

$$EI \frac{d^3v}{dx^3} = V$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

Portanto, para uma viga prismática:

$$EI \frac{d^2 v}{dx^2} = M \qquad EI \frac{d^3 v}{dx^3} = V \qquad EI \frac{d^4 v}{dx^4} = -q$$

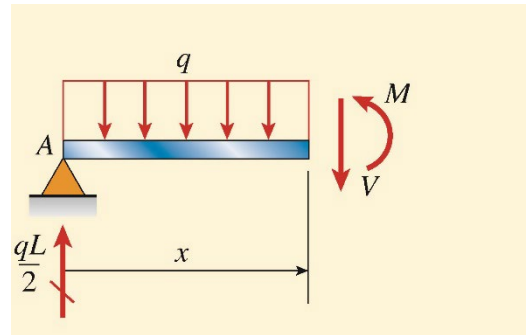
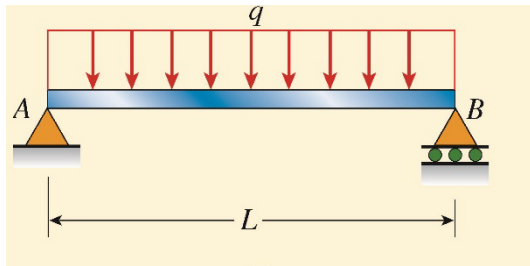
ou, usando a notação de Lagrange,

$$EI v'' = M \qquad EI v''' = V \qquad EI v'''' = -q$$

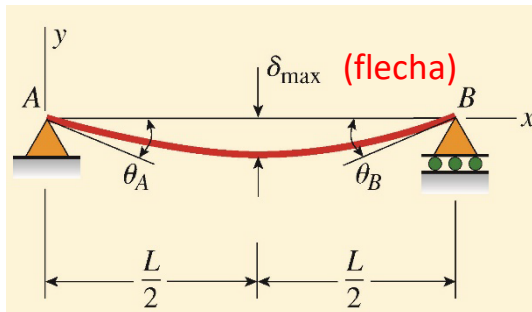


9.3 Deflexões por integração da equação do momento fletor

Exemplo



$$M(x) = \frac{qLx}{2} - \frac{qx^2}{2}$$



$$EIv'' = M(x)$$

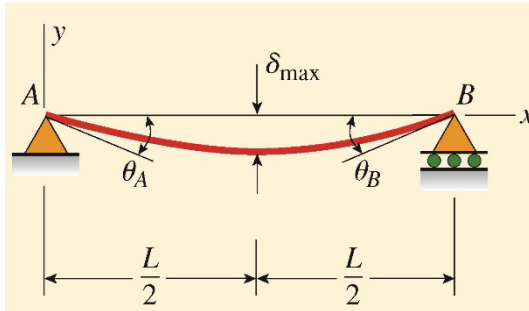
$$EIv'' = \frac{qLx}{2} - \frac{qx^2}{2}$$

$$EIv' = \frac{qLx^2}{4} - \frac{qx^3}{6} + C_1$$

$$EIv = \frac{qLx^3}{12} - \frac{qx^4}{24} + C_1x + C_2$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica



$$EIv = \frac{qLx^3}{12} - \frac{qx^4}{24} + C_1x + C_2$$

As constantes C_1 e C_2 são obtidas a partir das condições de contorno (vínculos)

$$v(0) = 0 \Rightarrow 0 = C_2$$

$$v(L) = 0 \Rightarrow 0 = \frac{qL^4}{12} - \frac{qL^4}{24} + C_1L \Rightarrow C_1 = -\frac{qL^3}{24}$$

Portanto:

$$v = \frac{1}{EI} \left(\frac{qLx^3}{12} - \frac{qx^4}{24} - \frac{qL^3x}{24} \right)$$

$$v\left(\frac{L}{2}\right) = -\frac{5qL^4}{384EI}$$

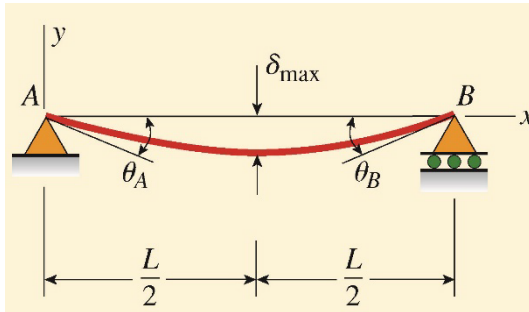
ou

$$v = -\frac{qx}{24EI} (L^3 - 2Lx^2 + x^3)$$

$$\delta_{\max} = \left| v\left(\frac{L}{2}\right) \right| = \frac{5qL^4}{384EI}$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica



$$v = \frac{1}{EI} \left(\frac{qLx^3}{12} - \frac{qx^4}{24} - \frac{qL^3x}{24} \right)$$

$$v' = \frac{1}{EI} \left(\frac{3qLx^2}{12} - \frac{4qx^3}{24} - \frac{qL^3}{24} \right)$$

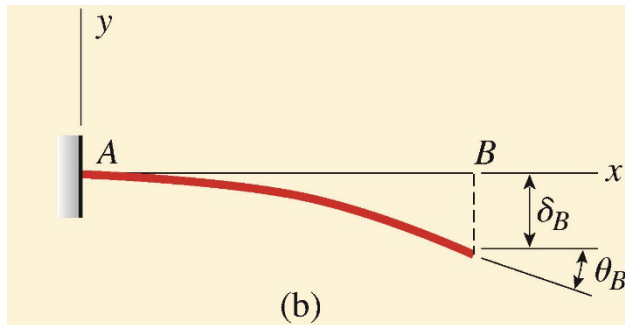
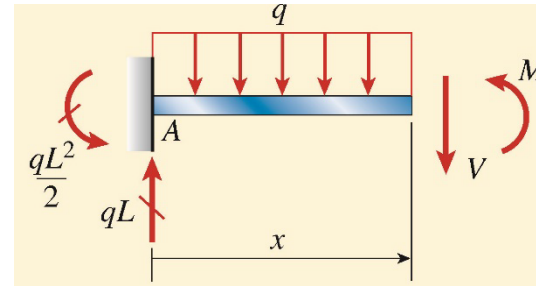
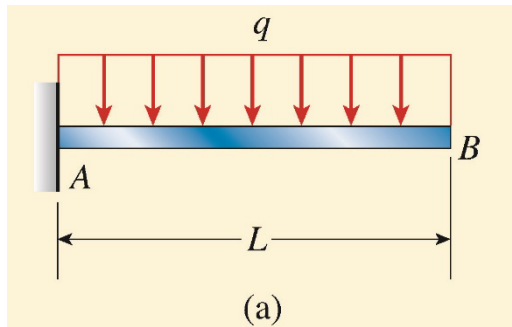
$$\theta_A = -v'(0) = \frac{qL^3}{24EI}$$

$$\theta_B = v'(L) = \frac{qL^3}{24EI}$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

Exemplo



$$M(x) = -\frac{qL^2}{2} + qLx - \frac{qx^2}{2}$$

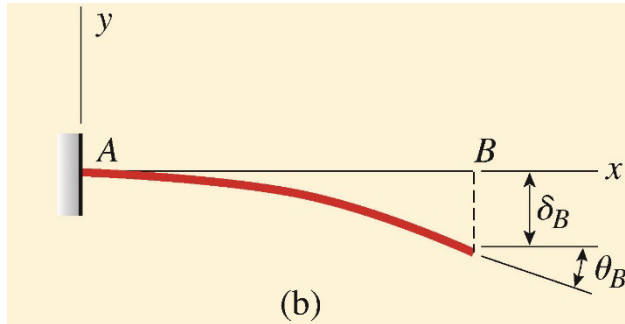
$$EIv'' = -\frac{qL^2}{2} + qLx - \frac{qx^2}{2}$$

$$EIv' = -\frac{qL^2x}{2} + \frac{qLx^2}{2} - \frac{qx^3}{6} + C_1$$

$$EIv = -\frac{qL^2x^2}{4} + \frac{qLx^3}{6} - \frac{qx^4}{24} + C_1x + C_2$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica



$$EIv' = -\frac{qL^2x}{2} + \frac{qLx^2}{2} - \frac{qx^3}{6} + C_1$$

$$EIv = -\frac{qL^2x^2}{4} + \frac{qLx^3}{6} - \frac{qx^4}{24} + C_1x + C_2$$

As constantes C_1 e C_2 são obtidas a partir das condições de contorno (vínculos)

$$v(0) = 0 \Rightarrow C_2 = 0$$

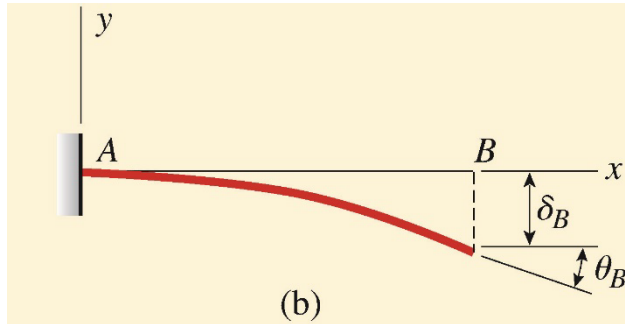
$$\theta(0) = 0 \Rightarrow v'(0) = 0 \Rightarrow C_1 = 0$$

$$v' = -\frac{qx}{6EI}(3L^2 - 3Lx + x^2)$$

$$v = -\frac{qx^2}{24EI}(6L^2 - 4Lx + x^2)$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica



$$v' = -\frac{qx}{6EI} (3L^2 - 3Lx + x^2)$$

$$v = -\frac{qx^2}{24EI} (6L^2 - 4Lx + x^2)$$

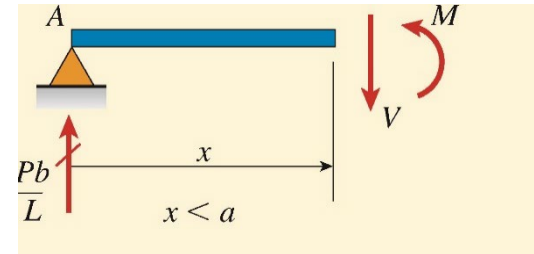
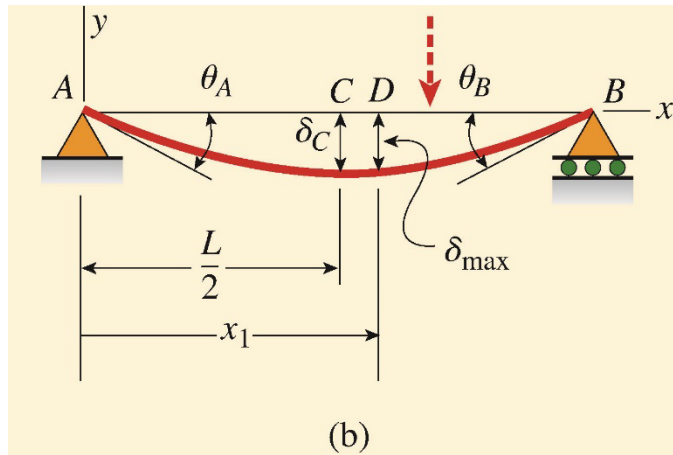
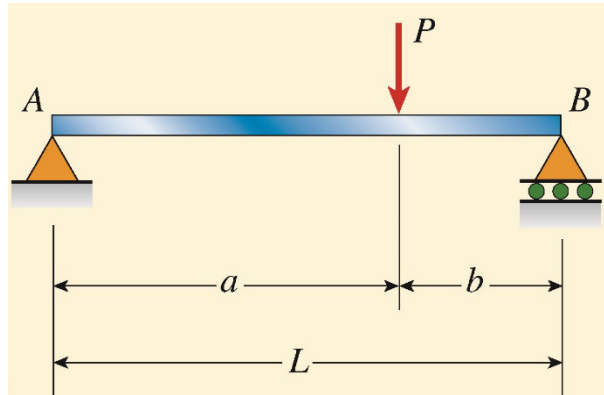
$$\theta_B = -v'(L) = \frac{qL^3}{6EI}$$

$$\delta_B = -v(L) = \frac{qL^4}{8EI}$$

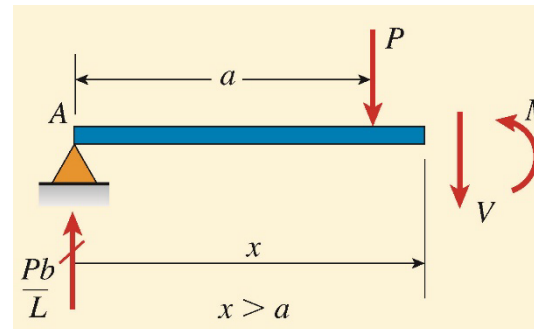


Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

Exemplo



$$M_1 = \frac{Pbx}{L}$$



$$M_2 = \frac{Pbx}{L} - P(x - a)$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

$$0 \leq x \leq a$$

$$EIv_1'' = M_1 = \frac{Pbx}{L}$$

$$EIv_1' = \frac{Pbx^2}{2L} + C_1$$

$$EIv_1 = \frac{Pbx^3}{6L} + C_1x + C_3$$

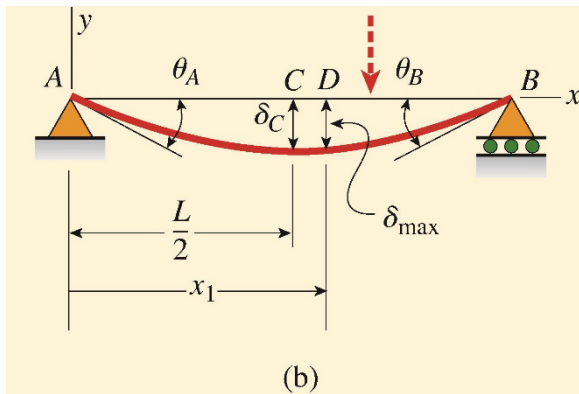
$$a \leq x \leq L$$

$$EIv_2'' = M_2 = \frac{Pbx}{L} - P(x - a)$$

$$EIv_2' = \frac{Pbx^2}{2L} - \frac{P(x - a)^2}{2} + C_2$$

$$EIv_2 = \frac{Pbx^3}{6L} - \frac{P(x - a)^3}{6} + C_2x + C_4$$

Condições de contorno:



i) $v_1(0) = 0$

ii) $v_2(L) = 0$

iii) $v_1(a) = v_2(a)$

iv) $v_1'(a) = v_2'(a)$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

$$EIv_1' = \frac{Pbx^2}{2L} + C_1$$

$$EIv_1 = \frac{Pbx^3}{6L} + C_1x + C_3$$

$$EIv_2' = \frac{Pbx^2}{2L} - \frac{P(x-a)^2}{2} + C_2$$

$$EIv_2 = \frac{Pbx^3}{6L} - \frac{P(x-a)^3}{6} + C_2x + C_4$$

i) $v_1(0) = 0 \Rightarrow C_3 = 0$

ii) $v_2(L) = 0 \Rightarrow 0 = \frac{PbL^2}{6} - \frac{Pb^3}{6} + C_2L + C_4 \Rightarrow C_2 = -\frac{Pb}{6}(L^2 - b^2)$

iii) $v_1(a) = v_2(a) \Rightarrow \frac{Pba^3}{6L} + C_1a = \frac{Pba^3}{6L} + C_2a + C_4 \Rightarrow C_4 = 0$

iv) $v_1'(a) = v_2'(a) \Rightarrow \frac{Pba^2}{2L} + C_1 = \frac{Pba^2}{2L} + C_2 \Rightarrow C_1 = C_2$



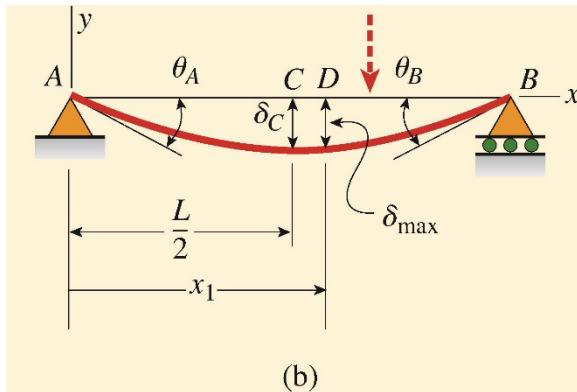
Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

$$v_1 = -\frac{Pbx}{6EI}(L^2 - b^2 - x^2)$$

$$v'_1 = -\frac{Pb}{6EI}(L^2 - b^2 - 3x^2)$$

$$v_2 = -\frac{Pbx}{6EI}(L^2 - b^2 - x^2) - \frac{P(x-a)^3}{6EI}$$

$$v'_2 = -\frac{Pb}{6EI}(L^2 - b^2 - 3x^2) - \frac{P(x-a)^2}{2EI}$$



$$\theta_A = -v'_1(0) = \frac{Pb}{6LEI}(L^2 - b^2) = \frac{Pab(L+b)}{6LEI}$$

$$\theta_B = v'_2(L) = \frac{Pb}{6LEI}(2L^2 - 3bL + b^2) = \frac{Pab(L+a)}{6EI}$$

Se $a > b$, o ponto D corresponde ao ponto em que $v'_1 = (0)$, ou seja,

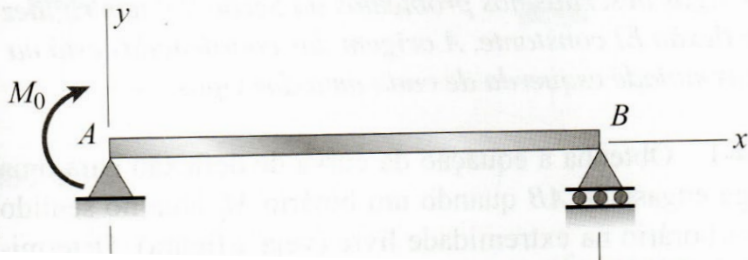
$$x_1 = \frac{\sqrt{L^2 - b^2}}{3}$$

$$\delta_{m\acute{a}x} = -v_1(x_1) = \frac{Pb(L^2 - b^2)^{\frac{3}{2}}}{9\sqrt{3}LEI}$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

9.3-9 Derive a equação da curva de deflexão para uma viga simples AB carregada por um binário M_0 no suporte esquerdo (veja a figura). Determine também a deflexão máxima $\delta_{\max}$. (Observação: Use a equação diferencial de segunda ordem da curva de deflexão.)



$$EIv'' = M = M_0 \left(1 - \frac{x}{L}\right)$$

$$EIv' = M_0 \left(x - \frac{x^2}{2L}\right) + C_1$$

$$EIv = M_0 \left(\frac{x^2}{2} - \frac{x^3}{6L}\right) + C_1x + C_2$$

$$v(0) = 0 \Rightarrow C_2 = 0$$

$$v(L) = 0 \Rightarrow C_1 = -\frac{M_0L}{3}$$

$$\Rightarrow v = -\frac{M_0x}{6LEI} (2L^2 - 3Lx + x^2)$$

$$\Rightarrow v' = -\frac{M_0}{6LEI} (2L^2 - 6Lx + 3x^2)$$

A deflexão é máxima no ponto x_1 para o qual:

$$v'(x_1) = 0$$

ou seja,

$$x_1 = L \left(1 - \frac{\sqrt{3}}{3}\right)$$

$$\delta_{\max} = |v(x_1)| = \frac{\sqrt{3}M_0L^2}{27EI}$$



Escola Politécnica da Universidade de São Paulo
Departamento de Engenharia Mecânica

Referência:

Gere, J.M., Goodno, B.J. Mecânica dos Materiais – Tradução da 7ª edição norte-americana. Cengage Learning, 2010, 860p, Capítulo 9.